Список рефератов,
полученных на XXXIII Санкт-Петербургскую международную конференцию
по интегрированным навигационным системам
19-21 мая 2026 г.

с решением членов Программного комитета

Номер по системе	Название и авторы (на русском языке)	Решение ПК (ЭП)
1	**Е.И. Сомов, С.Е. Сомов, С.А. Бутырин, Т.Е. Сомова, П.К. Кузнецов** (*Самарский государственный технический университет, **Россия***) Фильтрация оптических измерений и устранение дрожания изображения в телескопе геодезического мини-спутника	**Стендовый**
2	**Е.И. Сомов, П.К. Кузнецов, Т.Е. Сомова, С.А. Бутырин, Б.В. Мартемьянов, Е.Ю. Чекотило** (*Самарский государственный технический университет, **Россия***) Методы управления группой мини-спутников для сканирующей стереосъемки и совмещения трёхмерных изображений для их первичной фильтрации	**Стендовый**
3	**А.В. Молоденков, Я.Г. Сапунков** (*Институт проблем точной механики и управления РАН, Саратов, **Россия***)**, Т.В. Молоденкова** (*Саратовский государственный технический университет им. Гагарина Ю.А., **Россия***) Особые режимы управления в задаче поиска оптимального углового ускорения космического аппарата и их приложения	**Стендовый**
4	**М.М. Ячменьков** (*Университет ИТМО, С.-Петербург, **Россия***) Синтез системы стабилизации качки буксируемого необитаемого подводного аппарата	**Стендовый**
5	**Шицзе Чжэн, Мин Ю Гэ, Давэй Хань, Шуан Нань Чжан** (*Государственная центральная лаборатория физики астрочастиц, Институт физики высоких энергий, Китайская академия наук, Пекин, **Китай***) Хранение времени в навигации ЛА по пульсарам	**Стендовый**
6	**Д. М. Калихман, Е. А. Депутатова, Н. В. Тараканов, В. М. Никифоров** (*СГТУ имени Гагарина Ю.А., Филиал АО «НПЦАП» – «ПО «Корпус», г. Саратов; ФГУП «НИИ ПМ им. академика В.И. Кузнецова», г. Москва, **Россия***) Прецизионный стенд с волновым твердотельным и оптическим гироскопами в качестве инерциальных чувствительных элементов	**Стендовый**
7	**Д.М. Калихман, Е.А. Депутатова, В.А. Туркин, А.А. Акмаев, В.М. Никифоров** (*СГТУ имени Гагарина Ю.А., Филиал АО «НПЦАП» – «ПО «Корпус», г. Саратов; ФГУП «НИИ ПМ им. академика В.И. Кузнецова», г. Москва, **Россия***) Рационализация методов синтеза цифровых регуляторов гироскопических приборов и поворотных стендов с инерциальными чувствительными элементами	**Стендовый**
8	**С.Н. Алямовский, М.Ю. Беляев, П.А. Боровихин, С.С. Заруба** (*ПАО «РКК «Энергия», г. Королёв, **Россия***) Повышение надёжности системы автономной навигации орбитальной станции на основе фотоснимков планеты	**Пленарный**
9	**Н. Эльсайед, А.Ю. Краснов** *(Университет ИТМО, С.-Петербург, **Россия***) Использование метода прогноза гистограммы векторного поля для автономной навигации в высокодинамичной обстановке	**Стендовый**

10	**Винсент Лю, Бэнь Чжу** (*Archimedes Innovation Technology Co., Ltd (A&I), Шанхай, **Китай***) Определение местоположения по интегрированным данным ГНСС и ИИМ при использовании антенных решеток в отсутствие спутникового сигнала	**Стендовый**
11	**Ю.Н. Челноков, А.В. Молоденков** (*Институт проблем точной механики и управления РАН, Саратов, **Россия***), **И.А. Панкратов** (*Институт проблем точной механики и управления РАН, Саратовский национальный исследовательский государственный университет, Саратов, **Россия***) Бикватернионное аналитическое решение нелинейной задачи энергетически оптимального программного управления пространственным движением космического аппарата, построенное в классе оптимальных винтовых обобщенных конических движений, и его сравнение с численным решением краевой задачи принципа максимума	**Стендовый**
12	**Сяогэ Нин, Вэньхао Ван, Фэн Чжан, Бэй Цзинь, Юаньли Чжай** (*Beijing Aerospace Times Optoelectronic Technology Co., LTD, Пекин, **Китай**)* Новый быстродействующий ретроспективный алгоритм начальной выставки бесплатформенной инерциальной навигационной системы	**Пленарный резерв**
14	**В.Ю. Мишин, А.В. Молчанов, М.В. Чиркин** (*ПАО «Московский институт электромеханики и автоматики», Москва, **Россия***) Механические перекрестные влияния в триаде лазерных гироскопов с вибрационными подставками	**Пленарный резерв**
15	**Ханьсяо Лю** *(Факультет точных приборов, Университет Циньхуа, Пекин, **Китай**),* **Сяося Хэ** (*Государственная центральная лаборатория точных технологий получения пространственно-временной информации, Пекин, **Китай***) Анализ погрешностей и разработка емкостного преобразователя для акселерометра с 5-ю степенями свободы и электростатическим подвесом	**Стендовый**
16	**Ицзинь Чжао, Мин Лю, Сяося Хэ, Пэйда Ху** (*Факультет точных приборов, Университет Циньхуа, Государственная центральная лаборатория точных технологий получения пространственно-временной информации, Пекин, **Китай***) Оценивание и разделение коэффициентов ухода группы гироскопов на основе аналитических решений кинематических уравнений для гармонических колебаний	**Стендовый**
17	**Ху Гао** (*Тяньцзиньская центральная лаборатория квантовых технологий точных измерений, Тяньцзиньский научно-исследовательский институт навигационных приборов, **Китай***) Исследование высокоэффективного миниатюризированного активного водородного мазера	**Стендовый**
18	**Мяо Янь, Вэйцян Сунь, Цзин Фэн** (*Тяньцзиньский научно-исследовательский институт навигационных приборов, **Китай**),* **Цзяци Лу** (*Центр перспективных лазерных технологий, Хэбэйский технологический университет, Тяньцзинь, **Китай**),* **Чжоусян Ван** (*Тяньцзиньский научно-исследовательский институт навигационных приборов, **Китай***) Теоретический анализ вращательного доплеровского эффекта при смещении структурированного лазерного излучения относительно оси вращения	**Пленарный**
19	**Мэнхао Ли** (*Тяньцзиньский научно-исследовательский институт навигационных приборов, **Китай***) Анализ эффективности сервиса PPP-B2b системы позиционирования BDS в Южно-Китайском море	**Пленарный**
20	**Е.П. Виноградова, О.И. Саута** (*Санкт-Петербургский государственный университет аэрокосмического приборостроения (ГУАП), **Россия***), **И.В. Савельева** (*АО «Навигатор», С.-Петербург, **Россия***) Метод автономной навигации с использованием цифровой карты местности на основе фильтра «точечных масс»	**Стендовый**

21	**Д.Б.Пазычев** (*ООО «Интеграл», Москва, **Россия***), **А.С.Фадеев** (*АО «ЦЭНКИ», Москва, **Россия***), **В.Н.Герди** (*МГТУ им. Н. Э. Баумана, Москва, **Россия***) Датчик воздушной скорости для БПЛА	**Пленарный резерв**
22	**В.В.Матвеев, А.В.Каликанов, Д.С.Стрельцов, А.Н. Хомячкова** (*Тульский государственный университет, **Россия***) Начальная выставка бесплатформенной инерциальной навигационной системы на подвижном основании	**Стендовый**
23	**В.А. Погорелов** (*Донской государственный технический университет, Ростов-на-Дону, **Россия***), **С.В. Соколов** (*Ростовский государственный экономический университет, **Россия***), **В.В. Аксенов** (*АО «Азовский оптико-механический завод», Ростов-на-Дону, **Россия***), **А.А.Назаров** (*Донской государственный технический университет, Ростов-на-Дону, **Россия***) Позиционирование беспилотных транспортных средств на основе использования сильносвязанной оптико-инерциальной навигационной системы платформенного типа	**Стендовый**
24	**В.В. Каретников, В.И. Комашинский** (*ФГБОУ ВО «ГУМРФ имени адмирала С. О. Макарова», С.-Петербург, **Россия***) Предложения по построению Глобальной интеллектуальной системы морского транспорта	**Стендовый**
25	**А.К. Дмитриев, А.К. Вершовский** (*ФТИ им. А.Ф. Иоффе, С.-Петербург, **Россия***) Векторный сенсор магнитных полей земного диапазона на ансамбле NV центров в алмазе в аксиально-симметричной конфигурации	**Пленарный**
26	**Ю.Ю. Брославец, А.А. Фомичев, Е.А. Полукеев, В.Г. Семенов, А.Б. Мордвинова, Е.С. Иванина** (*Московский физико-технический институт (национальный исследовательский университет), АО "Лазекс", г. Долгопрудный, **Россия***) Стабилизация периметра четырехчастотного зеемановского лазерного гироскопа с постоянной частотной подставкой по биениям встречных волн без выделения сигналов ортогональных поляризаций	**Стендовый**
27	**С.А. Федоров, А.В. Козлов** (*Московский государственный университет имени М.В. Ломоносова, **Россия***) О гарантирующей области инструментальных погрешностей бескарданной инерциальной навигационной системы при движении по экватору	**Стендовый**
28	**Т.В. Старостина, О.Л. Старинова, О.Д. Жалдыбина** (*Самарский университет, **Россия***) Универсальная методика расчета этапа спуска аппарата на поверхности с разреженными и стратифицированными атмосферами	**Стендовый**
29	**В.П.Наумченко, Д.Г.Пикунов, А.В.Соловьёв, В.М.Никифоров** (*Филиал АО «ЦЭНКИ» - «НИИ ПМ им. академика В.И. Кузнецова», Москва, **Россия***) Бесплатформенный измерительный блок с поворотным блоком чувствительных элементов и функцией самокалибровки на борту изделия	**Стендовый**
30	**Д.Н. Рулев** (*ПАО «Ракетно-космическая корпорация «Энергия» им. С.П. Королёва», г. Королёв Московской области, **Россия***), **И.В. Бесчастнов** (*НИИ механики МГУ им. М.В. Ломоносова, Москва, **Россия***), **Р.Р. Тюрин** (*МГУ им. М.В. Ломоносова, Москва, **Россия***) Подход к построению системы управления движением автоматического свободнолетающего аппарата в герметичном отсеке космической станции	**Пленарный резерв**

32	**И.В. Белоконов, Н.А. Елисов, И.А. Ломака, А.С. Эспиноза Валлес** (*Самарский национальный исследовательский университет имени академика С.П.Королева, г. Самара, **Россия***) Оценка остаточного дипольного момента малоразмерного космического аппарата в процессе лётных испытаний	**Стендовый**
33	**Р.Р. Бикмаев** (*АНО «Институт инженерной физики», Серпухов, **Россия***) Оценка предельной точности локализации по георадару (GPR) и влияние плотности подповерхностных признаков	**Стендовый**
34	**В.М. Никифоров, Д.В. Кобзарь, А.О. Миронова, Н.Д. Преображенская, А.С. Рябико** (*Филиал АО «ЦЭНКИ» - «НИИ ПМ им. В.И. Кузнецова», Москва, **Россия***) Анализ случайных погрешностей волоконно-оптического гироскопа при длительных испытаниях с помощью вариации Аллана и оценка их влияния на точность БИНС	**Стендовый**
35	**В.Б. Пудловский, А.В. Наумов, А.А. Карауш, В.Н. Федотов** (*ФГУП «Всероссийский научно-исследовательский институт физико-технических и радиотехнических измерений», р.п. Менделеево, г. Солнечногорск, Московская область, **Россия***) Оценка координат геостационарного спутника связи для сравнения шкал времени	**Пленарный**
36	**М.Ю. Белошапкин** (*АО «Навигатор», С.-Петербург, **Россия***), **Н.В. Иванцевич** (*АО «Навигатор», БГТУ «ВОЕНМЕХ» им. Д.Ф. Устинова, С.-Петербург, **Россия***), **В.В. Худошин** (*АО «Навигатор», С.-Петербург, **Россия***) Сравнение работы алгоритмов фильтрации пеленгационной характеристики воздушного объекта, наблюдаемого методом кооперативного наблюдения	**Стендовый**
37	**Е.Ю. Зыбин, В.В. Косьянчук, Г.А. Платошин** (*ФАУ «ГосНИИАС», Москва, **Россия***) Концепция интеллектуальной бионической бортовой системы предотвращения столкновений беспилотного воздушного судна	**Стендовый**
38	**С.С. Голубев, А.В. Немов, К.Ю. Чередеев** (*АО «НПП «Радар ммс», С.-Петербург, **Россия***) Сравнительное тестирование помехоустойчивости навигационной аппаратуры потребителей ГНСС разработки АО «НПП «Радар ммс», размещённой на мобильных носителях	**Пленарный резерв**
39	**Л.В. Водичева, Я.С. Савельева, Ю.В. Парышева** (*АО Научно-производственное объединение автоматики им. академика Н.А. Семихатова, Екатеринбург, **Россия***) Начальная выставка БИНС по информации платформенной ИНС: методика и результаты стендовой отработки	**Стендовый**
40	**О.А. Козачёк, А.А. Бобцов, С.А. Девятая** (*Университет ИТМО, С.-Петербург, **Россия***) Адаптивный наблюдатель состояния неголономного манипулятора с неизвестными параметрами в условиях воздействия внешнего возмущения	**Стендовый**
41	**И.М. Афанасьев** (*Университет Иннополис, Иннополис, **Россия***) Алгоритм геометрического комплексирования БИНС и визуальной одометрии на основе наблюдателя на дуальных кватернионах	**Стендовый**
42	**О.Д. Жалдыбина, М.А. Иванушкин, Т.В. Старостина** (*Самарский университет, **Россия***) Разработка малого космического аппарата дистанционного зондирования Земли с радиолокационной съёмочной аппаратурой	**Стендовый**

43	**Б.С. Алешин, А.И. Черноморский, В.А. Петрухин** (*Московский авиационный институт, **Россия***) Измерительно-управляющая система носителя фотоаппаратуры наземного измерительного модуля, осуществляющего мониторинг дефектов нижней части наружной поверхности воздушного судна на его стоянке	**Стендовый**
44	**Х.К. Чан, А.А. Пыркин** (*Университет ИТМО, С.-Петербург, **Россия***) Модифицированный регулятор на основе предиктора Смита для неустойчивых линейных систем с входным запаздыванием и выходным возмущением	**Стендовый**
45	**Мэн Ян, Ли Фу** (*Университета Бэйхана, г. Пекин, **Китай**)* Оценивание смещений нуля магнитометра на основе обобщённого фильтра Калмана	**Стендовый**
46	**С.А. Варламов, В.В. Мамаева, И.В. Меркурьев, И.Г. Ниналалов** (?) Применение метода структурного моделирования для повышения точности микромеханического гироскопа с кольцевым резонатором	**Стендовый**
47	**Ю.В. Болотин, А.В.Брагин** (*МГУ им. М.В. Ломоносова, Москва, **Россия***) Об определении состоятельности обобщенного фильтра Калмана в навигации	**Пленарный**
48	**Л.А. Мартынова, Р.И. Якупов, Д.А. Знаменский** (*АО «Концерн «ЦНИИ «Электроприбор», С.-Петербург, **Россия***) Результаты численного и натурного экспериментов поиска полыньи для обсервации автономного необитаемого подводного аппарата с использованием маневрирования по крену	**Стендовый**
49	**Е.В. Баринова, И.А. Тимбай, В.Р. Баранова (***Самарский национальный исследовательский университет имени академика С.П. Королёва, **Россия***) Оценка погрешности определения высоты наступления резонансного режима движения аэродинамически стабилизированного наноспутника стандарта кубсат	**Стендовый**
50	**А.В. Чернодаров, П.С. Горшков, А.П. Патрикеев** (*ООО «Научно-производственное объединение «НаукаСофт», Москва, **Россия***) Применение технологии цифровых двойников для расширенной калибровки бесплатформенных инерциальных навигационных систем по полетным данным	**Пленарный**
51	**С.Б. Юй, И. Чжоу, Л. Юй, Ц.И. Ху, Х.Ф. Линь** (*Национальная лаборатория гравитации (NGL), Хуачжонский университет науки и технологии, **Китай***) Оптимизация работы гравитационного градиентометра с вращающимся акселерометром на подвижном основании	**Пленарный**
52	**И-Сюань Цзяо, Лин-Цзюань Мяо, Чжи-Цян Чжоу** (*Кафедра автоматики Пекинского технологического института, Пекин, **Китай***) Использование семантической нейросети с прямой и обратной диффузией для улучшения восприятия изображений в условиях плохой освещенности и низкого качества сцены	**Стендовый**
53	**Чжэнь-Сюй Ли, Юн-Цян Хань** (*Кафедра автоматики Пекинского технологического института, Пекин, **Китай***), **Цзя-Бинь Чэнь** (*Кафедра автоматики Пекинского технологического института, Пекин, **Китай**; Университет науки и технологии Фуяо, **Китай***) Метод интегрирования данных ИИМ/одометра на основе нейросети для оптимизации скорости	**Пленарный резерв**

54	**А.В. Немов, А.Г. Нурутдинов** (*АО «НПО «Обуховский завод», С.-Петербург, **Россия***) О применении искусственной нейросети для классификации сигналов в пространственной выборке сигналов	**Стендовый**
55	**Бергер Де Соуза Т.О.** (*Самарский национальный исследовательский университет им. С.П. Королёва, **Россия***) Применение интеграторов на группах Ли для моделирования углового движения МКА с учётом динамической модели магнитного гистерезиса	**Стендовый**
56	**Хун Ян Чжу, Бин Цюань Чжао, Ли Хун Дун, Дун Лян Шу** (*Тяньцзиньский научно-исследовательский институт навигационных приборов, **Китай***) Повышение динамических характеристик спин-обменного атомного гироскопа без релаксации	**Стендовый**
57	**Гуань Нин Ван, Вэнь Бэнь Сунь, Хань Юй Бао** (*Тяньцзиньский научно-исследовательский институт навигационных приборов, **Китай***) Многомасштабный метод улучшения качества изображений в подводном интегрированном навигационном видеомодуле	**Пленарный резерв**
58	**Гуан Сюй Цао** (*Тяньцзиньский научно-исследовательский институт навигационных приборов, **Китай***) Адаптивный алгоритм комплексирования данных в интегрированной спутниково-инерциальной навигации, обеспечивающий защиту от помех и компенсацию погрешностей	**Стендовый**
59	**А.В. Чернодаров** (*ООО «НПО НаукаСофт», Москва, **Россия***), **Н.П. Старостин** (*Раменское приборостроительное конструкторское бюро, Раменское, Московская область, **Россия***) Оптимизация наблюдений по неквадратичным критериям и адаптивная интеграция навигационных систем	**Стендовый**
60	**С.В. Пресняков, Н.А. Голов, В.А. Усачев** (*МГТУ им. Н.Э. Баумана, Москва, **Россия***), **Д.К. Хегай** (*Университет ИТМО Санкт-Петербург, **Россия***) Анализ развития GPS как составляющей современной PNT	**Стендовый**
63	**А.А. Андрюкова, Г.А. Дудин, А.Ю. Курносова** (*АО «РПКБ», Раменское, **Россия***) Реализация инженерно-штурманских расчётов на бортах высокоманёвренных летательных аппаратов	**Стендовый**
64	**А.М. Грузликов** (*АО «Концерн «ЦНИИ «Электроприбор», С.-Петербург, **Россия***), **Ю.А. Литвиненко** (*АО «Концерн «ЦНИИ «Электроприбор», Университет ИТМО, г. С.-Петербург, **Россия***), **В.Г. Караулов** (*АО «Концерн «ЦНИИ «Электроприбор», С.-Петербург, **Россия***) Применение метода федеративной фильтрации в задаче траекторного слежения	**Стендовый**
65	**О.А. Степанов, А.М. Исаев, Ю.А. Литвиненко** (*АО «Концерн «ЦНИИ «Электроприбор», Университет ИТМО, С.-Петербург, **Россия***), **Ли Фу** (*г. Пекин. **Китай***), **Нин Тан** (*АО «Концерн «ЦНИИ «Электроприбор», Университет ИТМО, С.-Петербург, **Россия***) Сравнительный анализ инвариантного и обобщенного фильтров Калмана применительно к задаче коррекции навигационной системы	**Стендовый**
66	**Ао Синь, Сунтао Го, Фэн И Цуй, Цуишо Вэй, Хао Се** (*Тяньцзиньский научно-исследовательский институт навигационных приборов, **Китай***) Метод динамической выставки ИНС по измерениям доплеровской скорости с использованием бэктрекинга	**Стендовый**

67	**Яо Фу, Чэн Юань, Цзичжоу Лай, Циньгэ Лу, Пинь Лю** (*Колледж автоматики, Нанкинский университет аэронавтики и астронавтики, Нанкин, **Китай***) Компенсация задержек с помощью экстраполяции вектора состояния при относительной локализации роя БПЛА в условиях отсутствия спутникового сигнала	**Стендовый**
68	**Цянь Ван, Пинь Лю, Оучжаю Чжэнь, Цзичжоу Лай** (*Нанкинский университет аэронавтики и астронавтики, **Китай***) Метод счисления пути пешехода внутри помещений по данным ИИМ смартфона с учетом походки	**Пленарный**
71	**Инцзюнь Чжан, Чуяо Пэн** (*Даляньский морской университет, **Китай***) Усовершенствованный алгоритм DP-TBD с двойными адаптивными порогами для обнаружения слабых целей в сложных морских условиях	**Стендовый**
72	**Х. Чжан, И. Чжан, Ч. Чжао** (*Даляньский морской университет, **Китай***) Методы снижения шума изображений волн при сложных условиях освещения в порту	**Стендовый**
73	**Д.Г. Грязин**, **Т.В. Падерина** (*АО «Концерн «ЦНИИ «Электроприбор», С.-Петербург, **Россия***) Определение центра вращения судна с помощью устройства на микромеханических акселерометрах для судов с системой динамического позиционирования	**Стендовый**
74	**Н.Л. Яворовская, Т. Н. Сирая** (*АО «Концерн «ЦНИИ «Электроприбор», С.-Петербург, **Россия***) Задачи и методы определения угловых скоростей при испытаниях навигационной аппаратуры	**Стендовый**
75	**Лицян Ван, Чжиюй Сян** (*Научно-исследовательский центр по ГНСС, Уханьский университет, Ухань, **Китай***), **Цицзин Чэнь, Сяоцзи Ню** (*Научно-исследовательский центр по ГНСС, Лаборатория Hubei Luojia, Уханьский университет, Ухань, **Китай***) Метод обработки измерений от нескольких источников с перекрывающимися задержками для их использования в фильтре Калмана в реальном времени	**Стендовый**
76	**И.М.Кузнецов, К.К.Веремеенко, М.В. Жарков, А.Н.Пронькин** (*МАИ (НИУ), Москва, **Россия***) Экспериментальная верификация и адаптация нейросетевых алгоритмов навигации беспилотных авиационных систем	**Пленарный**
77	**Е.Б.Горский, А.В.Ясенок, В.А.Копелович, Е.Г. Харин** (*АО «Летно-исследовательский институт имени М.М. Громова», Московская область г. Жуковский, **Россия***) Оценивание в летных испытаниях бортового оборудования, обеспечивающего точный заход на посадку по сигналам спутниковых навигационных систем	**Пленарный резерв**